

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第2部門第4区分

【発行日】平成28年9月23日(2016.9.23)

【公開番号】特開2015-33795(P2015-33795A)

【公開日】平成27年2月19日(2015.2.19)

【年通号数】公開・登録公報2015-011

【出願番号】特願2013-165586(P2013-165586)

【国際特許分類】

B 4 1 J 2/44 (2006.01)

G 0 2 B 26/10 (2006.01)

H 0 4 N 1/113 (2006.01)

【F I】

B 4 1 J 3/00 M

G 0 2 B 26/10 B

H 0 4 N 1/04 1 0 4 A

【手続補正書】

【提出日】平成28年8月4日(2016.8.4)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 2】

中間転写ベルト107上に重ね合わせて形成された、4色のトナーから成るトナー像は、中間転写ベルト107の周面の移動に伴って、二次転写バイアスローラ112と中間転写ベルト107との間の二次転写ニップ部へ搬送される。中間転写ベルト107上に形成されたトナー像が二次転写ニップ部に搬送されるタイミングに合わせて、給紙カセット15から記録紙が二次転写ニップ部へ搬送される。二次転写ニップ部では、中間転写ベルト107上に形成されているトナー像が、二次転写バイアスローラ112によって印加される転写バイアスの作用によって、記録紙上に転写される(二次転写)。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 3】

ポリゴンモータ制御部408は、CPU401からの指示に応じて、モータドライバ409に対して加速信号または減速信号を出力することで、ポリゴンミラー204の回転速度を制御する。ポリゴンモータ407は、ポリゴンミラー204を回転駆動させるモータである。モータドライバ409は、ポリゴンモータ制御部408から出力される加速信号または減速信号に従ってポリゴンモータ407の回転を加速または減速させる。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 4 4】

ポリゴンモータ407は、ポリゴンミラー204の回転速度に比例した周波数信号を発

生させる周波数発電機 (F G : Frequency Generator) 方式を採用した速度センサ (図示せず) を備える。ポリゴンモータ 407 は、ポリゴンミラー 204 の回転速度に応じた周波数の F G 信号を速度センサによって発生させ、ポリゴンモータ制御部 408 に出力する。ポリゴンモータ制御部 408 は、ポリゴンモータ 407 から入力される F G 信号の発生周期を測定し、測定した F G 信号の発生周期が所定の目標周期に達すると、ポリゴンミラー 204 の回転速度が所定の目標回転速度に達したと判定する。このように、ポリゴンモータ制御部 408 は、C P U 401 からの指示に応じて、フィードバック制御によりポリゴンミラー 204 の回転速度を制御する。なお、C P U 401 も、ポリゴンモータ 407 から出力された F G 信号をポリゴンモータ制御部 408 を介して受信することで、ポリゴンミラー 204 の回転速度を判定できる。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0063

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0063】

以下では、本発明の具体的な実施例として実施例 1 ~ 4 について説明する。実施例 1 ~ 4 では、2 つの動作モードによる B D 間隔測定を実行する。B D 間隔測定モード 1 (モード 1) による B D 間隔測定は、画像形成ジョブの入力による画像形成を開始する前の非画像形成期間に実行される動作である。B D 間隔測定モード 2 (モード 2) による B D 間隔測定は、画像形成ジョブの実行開始後、記録紙に対する画像形成期間と次の記録紙に対する画像形成期間との間の非画像形成期間に実行される動作である。なお、以下の実施例では、一例として、光源 201 は 32 個の発光素子を備えるものとする (即ち、N = 32 とする) 。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0089

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0089】

S 136 では、図 16 に示す手順に従って、B D 間隔測定モード 2 による B D 間隔測定を実行する。C P U 401 は、図 16 に示す S 141 ~ S 147 では、B D 間隔測定モード 1 による B D 間隔測定における S 121 ~ S 127 (図 13) と同様の処理を実行する。これにより、S 147 で、C P U 401 は、B D 間隔測定の測定結果に相当するカウント値 (測定値) C s をメモリ 406 に格納し、処理を S 148 に進める

【手続補正 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0106

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0106】

(B D 間隔測定モード 2)

次に、図 19 (a) を参照して、本実施例に係る、B D 間隔測定 (モード 2) の実行タイミングについて説明する。本実施例では、C P U 401 は、実施例 1 と同様、記録紙カウントが M に達するごとに、B D 間隔測定 (モード 2) を実行する。C P U 401 は、B D 間隔測定を実行するタイミングに相当する非画像形成期間に、所定の第 1 の回数 (実施例 1 と同様、一例として 1000 回に設定する。) だけ B D 間隔測定を繰り返し実行した後に、再び記録紙へ画像形成を実行する。

【手続補正 7】

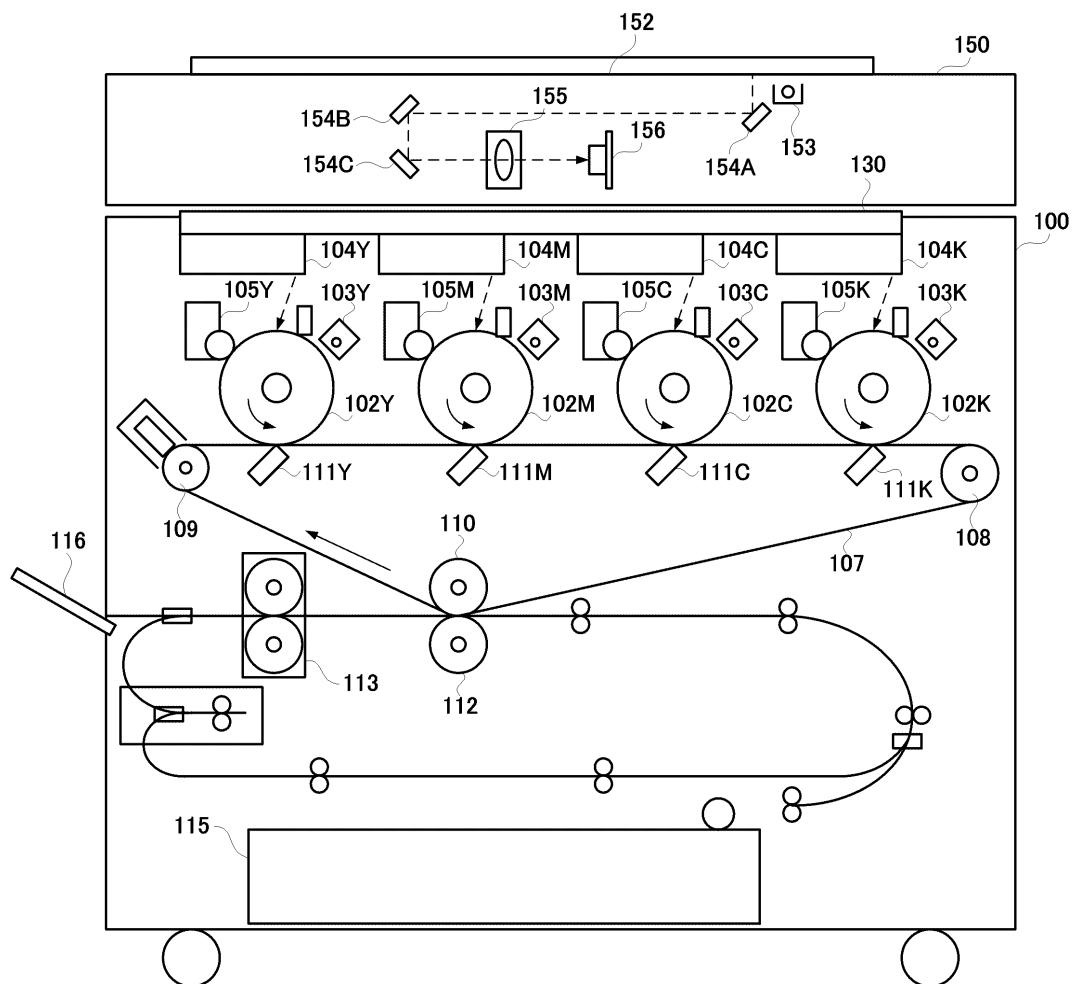
【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 1】



【手続補正 8】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 1 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 図 1 9 】

